



TITLE:

有限桁計算における計算誤差と計算限界について (数値解析の基礎理論とくに誤差解析の技法と実例)

AUTHOR(S):

山下, 眞一郎

CITATION:

山下, 眞一郎. 有限桁計算における計算誤差と計算限界について (数値解析の基礎理論とくに誤差解析の技法と実例). 数理解析研究所講究録 1972, 153: 152-175

ISSUE DATE:

1972-07

URL:

<http://hdl.handle.net/2433/106828>

RIGHT:

有限桁計算における

計算誤差と計算限界について

日本大学理工 山下 真一郎

目 次

§0	序	1
§1	絶対零と相対零	2
§2	$\sum_{k=1}^n x_k$	4
§3	入力データが誤差を含む時の考え方	7
§4	乗除算	8
§5	行列の和, 差, 積和, 行列の積	9
§6	逆行列	9
§7	連立一次方程式	10
§8	多項式	12
§9	べき級数	14
§10	高次代数方程式	15
§11	数値例	17

§ 0 序

通常、数値計算は有限桁で演算を行う。このために、必然的に、計算結果の精度は有限である。そして演算桁数よりも少なり桁数しか計算結果は正しくない。さらに、公式誤差、入力誤差、算法誤差^{*}などを除く、いわゆる計算誤差しか起り得ない計算に於ては、演算桁数を増大しても、損失桁数^{**}は一定であり、計算結果の精度は、ほぼ、演算桁数に比列することが経験される。この種の計算の損失桁数は問題と算法^{***}に対して固有な量であり、問題と算法が決まれば定まる。

そして、算法が損失桁数に関与しない範囲に於て、算法を工夫しても、計算結果の精度は改善されない、演算桁数の増大以外に精度は改善されない。計算誤差は主に丸めと桁落ちによって起きる。前者は演算回数に対して、あまり急激に有効桁数を消失せず、後者は演算回数に関係なく有効桁数を消失する。このようなわけで、有限桁演算における損

注.

* 例之ば、級数計算で、収束しないうちに、計算を打切るための誤差のことである。このときは、演算桁数を増しても、結果はよくなるしない。

** 誤差の混入する桁数のことである。

*** 計算法と演算の順序の意味である。

失桁数の把握は重大である。損失桁数の把握は、帰する所、誤差限界を知ることであり、誤差限界を知るとは、また、ある数を他の数と識別する限界を知ることである。この論文は相対零の概念を導入し、その上限が数の識別限界であることから、相対零の上限を評価して、演算精度、損失桁数、計算誤差などを定量的に定める方法について論ずる。

§ 1. 絶対零と相対零

普通、零の定義は

$$(1.1) \quad a + b = a; \quad a - b = a$$

に於ける b のように、ある値に、加えても、引いても、その値を変えないものとなっている。このように、従来、零と呼ばれてきたものを **絶対零** と呼ぶ。絶対零の定義は無限桁演算に於ける零の定義であるが、同様に、有限桁演算に於いても、零を定義することができる。演算を M 進法 L 桁で行う（有限桁演算とは、すべてそのようなものとし、数値例の時は $M=10$ とする）とすれば、(1.1) 式を満たす b は次のような大きな数を持つ。

$$(1.2) \quad |b| \leq k \cdot M^{n-L}$$

但し、 k は **丸め係数** で、例えば、切り捨て、切り上げ演算では 1、 $(M/2-d)$ 捨 $(M/2)$ 入 —— 10進法では 4捨5入 —— では $1/2$ である。また、 $M^{n-1} \leq |a| < M^n$ とする。

(1.2) 式の範囲の値を, M 進法 L 桁の, ϵ を定めるような演算で, a に加えても, a から引いても, その結果は a であるから, 零と同じである。そこで, このような範囲の値を a に対する **相対零** と呼び, 絶対零と区別する。

任意の数に絶対零を乗ずると, その結果は常に絶対零になるが, 有限な数の演算に於ても, 同様に, 有限な数の絶対値最小を MIN とすれば, a に対する零 b は $|b| < MIN/|a|$ を満たす数になる。これを満たす b を a に乗ずれば, その結果はいつでも絶対零になる。このような零の定義によつて, 有益な結果を導くことができるかも知れないが, ここで論ずるのは, 有限演算ではなく, 有限桁演算であることに注意されたい。取り扱う数の大きさは制限しないのである。その理由は, 有限の精度で, ある数を他の数と識別するには, 加減算に対する零の要請だけで十分だからである。

(1.2) 式で定まる $|b|$ の上限 $\epsilon * M^{n-L}$ は a の末尾の 1 単位の大きさに, ϵ の係数を乗じたものであるが, 計算誤差を論ずるのに, 末尾の 1 単位の大さを肉題にするほど厳密に考えても実用的な意味がないので, a が直接含まれて, 議論が進め易い, 次式でこれを代用する。

(1.3) $(a \text{ の相対零の上限}) = |a| * M^{-L}$
以下これを $\Delta(a)$ と略記する。

相対零の上限は、ある数と他の数を区別するとき、相対零以上違う数だけが区別できて、2数の差の絶対値が相対零の上限以下となれば、区別がつかないという認識の限界を示す量である。そこで、評価すべき数式の相対零の上限がわかれば、それはその数式の誤差限界となり、その数式の値とから、その数式及び算法の損失桁数がわかり、計算の限界が判明する。

§ 2. $\sum_{k=1}^n x_k$

相対零は加減算に対するものであるから、 $\sum_{k=1}^n x_k$ の形に帰着する数式が考察の対象となる。

n 個の変数 x_k の和の計算順序を次のように規定する。

$$(2.1) \quad y_0 = 0; \quad y_k = y_{k-1} + x_k; \quad k=1, 2, \dots, n$$

$$y = y_n \equiv \sum_{k=1}^n x_k$$

このように、計算順序を指定すれば、和 y の相対零の上限 $\Delta(y)$ は、各加算の段階の相対零の上限の最大を取ればよいから、次のように表わせる。

$$(2.2) \quad e_0 = 0; \quad e_k = \max(e_{k-1}, |y_k|, |x_k|); \quad k=1, 2, \dots, n$$

$$\Delta(y) = e_n \times M^{-L}$$

e_n の計算が複雑であるから、2つの略算を加え、3つの形式を定義しよう。

$$E_I \text{ 形式: } E_I = \max(|x_1|, |x_2|, \dots, |x_n|)$$

$$E_{II} \text{ 形式: } E_{II} = \sum_{k=1}^n |x_k|$$

$$E_{III} \text{ 形式: } E_{III} = (2.2) \text{式で定義される } e_n$$

$$\frac{1}{n} E_{II} \leq$$

$$\leq n E_I$$

これらの間には、 $E_I \leq E_{II} \leq n E_I$ の関係がある。従って、 e_n の代りに E_I を用いれば、最悪の場合、 $\frac{1}{n}$ 倍の過小評価となり、 E_{II} を用いれば、 n 倍の過大評価となり得る。また、見方を変えれば、計算順序を最良に選ぶ場合とそうでない場合、結果の誤差は最悪のとき、 n 倍の相違となることを示している。

$y = \sum_{k=1}^n x_k$ の M 進法での正しい桁数と認識できる上限は $\Delta(y)$ が、 y の何桁目に影響するかで定まるから、次式で算定される。

$$(2.3) \quad (y \text{ の正しい桁数の上限}) = \log_M |y / \Delta(y)|$$

ここに、

$$= L - \alpha$$

$$(2.4) \quad \alpha = \log_M |e_n / y|$$

α は演算桁数に依存せず、 x_k と加算順序に依存する量であ

り、いわゆる桁落ちの桁数である。これを(2.4)³式のように、演算桁数 L から正しい桁数が消失する桁数だから 損失桁数と呼ぶことにする。(2.4)⁴式で、 e_n が絶対零の場合には $x_k \equiv 0$ だから、誤差は入らない。また、 α が L に近づいたり、 $y=0$ のときは、 y の正しい桁数がないと解釈する。以後に現われる損失桁数の意味はこのような修正を受けるものとする。

$\sum_{k=1}^n x_k$ の絶対零の上限は誤差の上限そのものであるが、次のような説明をすれば、直感的な理解が得られる。すなわち、累算器を持つ M 進法 L 桁の計算機を考へ、 $\sum_{k=1}^n x_k$ はこの累算器に逐次加算されると考へる。そして、 x_k は末尾の1単位程度しか誤差を有せず、2数の加算のときは大きい数に桁揃えが行なわれるために、大きい数の末尾の1単位程度が誤差と考へ、結果に桁上りがあれば、 L 桁に丸められ、その末尾の1単位程度が誤差と考へる。それらの誤差の中の最大が $\sum_{k=1}^n x_k$ の誤差の上限であり、絶対零の上限である。 $\sum_{k=1}^n x_k$ を精度よく計算するには、 e_n を最小になるような加算順序を設けなければならぬ。

ある数、例えば A を M 進法で $M^{n-1} \leq |A| < M^n$ とすれば、 A の末尾の1単位は M^{n-L} であるけれども、計算式を簡単にし、見通しをよくするために、これを $|A| \times M^{-L}$ としても、ああ

よその計算としてはいしつかえないだろう。特に、 $M=2$ の2進法の計算機では問題が少ない。 $M^{n-1} \leq |A| < M^n$ の誤差が M^{n-L} であるということは、最初の数字が相対誤差 γ が、 $M^{1-L} \geq \gamma > M^{-L}$ となつて、数値部の小さい数値の相対誤差は大きくなる。

血頃主流の $M=16$ の16進法の計算機の誤差のふるまひは複雑ではないかと思われる。

§3. 入力データが誤差を含む時の考へ方

x_k が末尾の1単位程度しか誤差を含まず、残りは計算中の誤差だけとすれば、(2.3)式は $\sum_{k=1}^n x_k$ の正しい桁数に対して、より評価を与へる。もし、 x_k が Δx_k の誤差を含めば、 A_k, B_k を x_k と同符号に取って、

$$(3.1) \quad A_k - B_k = x_k; |\Delta x_k| = |A_k| * M^{-L}$$

を満たすように、 x_k を A_k と B_k の2数に分解して考へればよい。入力データが誤差を含むときの誤差解析は実用上興味ある問題であるが、直接入力誤差を導入して議論すると、説明が複雑になるので、この論文ではこの程度にとどめる。この問題で注意を要するのは、 x_k が独立でなく、 $\sum_{k=1}^n \Delta x_k$ が消失する、いわゆる 誤差の相落する問題があることである。

このようなとき、誤差を過大に見積ることになるから、注意せねばならない。例えば、3次方程式を Cardano 法で解くとき、判別式が零に近く、ほとんど誤差のとき、 $\sqrt[3]{A+\varepsilon} + \sqrt[3]{A-\varepsilon}$ のような計算が現われる。εがAの中ほどの桁に影響する大きさであるとき、 $\sqrt[3]{A+\varepsilon}$ 、 $\sqrt[3]{A-\varepsilon}$ のそれぞれは、中ほどの桁に誤差を含むことになる。このとき、 $\sqrt[3]{A+\varepsilon} + \sqrt[3]{A-\varepsilon}$ の精度は半分しかないのではなく、ほぼ全桁正しい。それは、 $\sqrt[3]{A+\varepsilon}$ と $\sqrt[3]{A-\varepsilon}$ の誤差は独立ではなく、和を取ると打消し合うように働くからである。

§4 乗除算

x_k が乗除算で

$$(4.1) \quad x_k = x_{k1} \textcircled{*} x_{k2} \textcircled{*} \cdots \textcircled{*} x_{km}$$

但し $\textcircled{*}$ は乗算または除算を表す。

のように表現されていても、 x_k の相対誤差は x_{ki} の各々の相対誤差の和の程度を越えないから、 x_{ki} が末尾の1単位程度の誤差を持つならば、 x_k は高々末尾の m 単位程度の誤差を持つ。宇野先生の研究^{*}によれば、 x_k は通常あまり大きな誤差にならず、 \sqrt{m} に比列する程度である。このように、乗除算によって、有効数字を大きく失うことはなく、加減算によってのみ有効数字を大きく失うので、 $\sum_{k=1}^n x_k$ の形が重要な意味を持つことがわかる。

(注) * 宇野利雄：“数値計算論” 岩波書店(昭和16年)；“数値計算” 朝倉書店(昭和38年)

§ 5 行列の和, 差, 積和, 行列の積

行列 A, B の和, 差を C とし, それらの要素を a_{ij}, b_{ij}, c_{ij} とすれば, (A, B, C は n 行 m 列とする)

$$(5.1) \quad c_{ij} = a_{ij} \pm b_{ij}; \quad i=1, 2, \dots, n; \quad j=1, 2, \dots, m$$

であるから, これは 2 数の和, 差と同じである.

$2n$ 個の数 a_k, b_k の積和

$$(5.2) \quad y = \sum_{k=1}^n a_k b_k$$

は, $x_k = a_k b_k$ と置けば, $\sum_{k=1}^n x_k$ と同じである.

n 行 l 列の行列 $A = (a_{ik})$ と l 行 m 列の行列 $B = (b_{kj})$ の積 AB が n 行 m 列の行列 $C = (c_{ij})$ であるとき,

$$(5.3) \quad c_{ij} = \sum_{k=1}^l a_{ik} b_{kj}; \quad i=1, 2, \dots, n; \quad j=1, 2, \dots, m$$

であり, $C = AB$ の要素は積和のそれと同じように評価できる.

§ 6 逆行列

n 次の正規行列を A とし, A の逆行列の近似値を \tilde{A}' とする. また, \tilde{A}' がかなりよい近似値であるとするれば,

$$(6.1) \quad A \tilde{A}' = E + e$$

但し, E は単位行列, e の要素 e_{ij} は $|e_{ij}| \ll 1$

この式に左から \bar{A}^T , 右から $(E+e)^T$ を乗じて

$$(6.2) \quad \begin{aligned} \bar{A}^T &= \tilde{A}^T (E+e)^T \\ &= \tilde{A}^T - \tilde{A}^T e + \tilde{A}^T e^2 (E+e)^T \end{aligned}$$

となり, e^2 の項を無視すれば

$$(6.3) \quad \bar{A}^T \doteq \tilde{A}^T - \tilde{A}^T e$$

である. 従って, \bar{A}^T の精度は $\tilde{A}^T e$ によって判断できる.

即ち, 別に述べた行列の積に関する考察から, $\Delta(A\tilde{A}^T - E)$ を e と考えればよいか, これに \tilde{A}^T を左から乗ずれば, \bar{A}^T の精度がわかる. e の要素の符号は不明であるので, $\Delta(A\tilde{A}^T - E)$ の要素の符号を適当に取った 2^n 個の行列に \tilde{A}^T を左から乗ずれば, \bar{A}^T を中心とした誤差領域を与える. しかし, 2^n 個の行列を考えるのは大変だから, $\tilde{A}^T e$ の計算をするときの積和の各要素を推定する以外にないようである.

§7 連立一次方程式

n 元連立一次方程式

$$(7.1) \quad \sum_{j=1}^n a_{ij} x_j = c_i; \quad i=1, 2, \dots, n$$

の根 x_j の近似根 \tilde{x}_j を求めて, その 1-1 の精度を判定する.

まず, 残差である次式の絶対値の上限を調べる.

$$(7.2) \quad y_i = \sum_{j=1}^n a_{ij} \tilde{x}_j - c_i; \quad i=1, 2, \dots, n$$

そのために, 計算順序を次のように定める.

$$(7.3) \quad f_{i0} = 0; \quad f_{ik} = f_{i,k-1} + a_{ik} \tilde{x}_k; \quad k=1, 2, \dots, n$$

$$y_i = f_{in} - c_i; \quad i=1, 2, \dots, n$$

そうすると, y_i の相対差の上限 $\Delta(y_i)$ は次のように表わせろ.

$$(7.4) \quad e_{i0} = 0; \quad e_{ik} = \max(e_{i,k-1}, |f_{i,k-1}|, |a_{ik} \tilde{x}_k|); \quad k=1, 2, \dots, n$$

$$\Delta(y_i) = \max(e_{in}, |c_i|, |y_i|) * M^{-L}; \quad i=1, 2, \dots, n$$

従って, y_i の正しい桁数は次のように表わせろ.

$$(7.5) \quad (y_i \text{ の正しい桁数の上限}) = \log_n(|y_i| / \Delta(y_i))$$

$$\text{ここに,} \quad = L - \alpha_i$$

$$(7.6) \quad \alpha_i = \log_n(\max(e_{in}, |c_i|, |y_i|) / |y_i|)$$

$\Delta(y_i)$ は n 次元残差空間の上限の 1 点を与える。 $\Delta(y_i)$ の要素の符号を考慮した 2^n 個の点は残差の上限領域——残差がこの領域内に入れば, 残差をこれ以上小さくする目安がなくなる領域——を与える。従って, 係数行列 A の逆行列を A^{-1} とし, 残差の上限領域を表わす 2^n 行 n 列の行렬を R とすれば, $A^{-1}R$ は x_j を中心とした解の認識の限界領域を表わす。 n が小さいと, この領域が求められるが, n が大きいと, 2^n 個のベクトルを考へるのは大変で, 個々の要素の上限しか求められないだろう。しかし, 強調しておきたいのは, x_j があまり正確でなくとも, このような領域は求められることである。

計算誤差の把握が直接的に役立つ良い例は逐次計算法に於て収束を判定するときである。 n 元連立一次方程式に於て

よく使われるそのような方法は Gauss-Seidel 法であろう。すなわち,

$$(7.7) \quad \begin{cases} x_i^{(k)} = x_i^{(k-1)} + \Delta x_i^{(k)} ; \Delta x_i^{(k)} = y_i^{(k)} / a_{ii} \\ y_i^{(k)} = c_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij} x_j^{(k)} - \sum_{j=i+1}^n a_{ij} x_j^{(k-1)} \end{cases}$$

但し $x_i^{(0)} = 0; i=1, 2, \dots, n; k=1, 2, 3, 4, \dots$

に於て, $y_i^{(k)}$ のすべての値が相対零となるとき, Gauss-Seidel 法は収束と考えるべきである。それ以外は発散か, もしくは反復回数が不足していることになる。収束判定の実際的方法は, 相対零の上限が過大に評価される EII 形式である次式を使い, すべての式が $|y_i^{(k)}| \leq \Delta(y_i^{(k)})$ となった時収束とみなすといいたいだろう。

$$(7.8) \quad \Delta(y_i^{(k)}) = \left\{ |c_i| + \sum_{j=1}^{i-1} |a_{ij} x_j^{(k)}| + \sum_{j=i+1}^n |a_{ij} x_j^{(k-1)}| \right\} * M^{-L}; i=1, 2, \dots, n$$

その時, 解の限界は $\Delta(x_i^{(k)}) \leq |\Delta(y_i^{(k)}) / a_{ii}|$ となるから,

$$(7.9) \quad \begin{aligned} (x_i \text{ の正しい桁数の上限}) &= \log_M |x_i^{(k)} / \Delta(x_i^{(k)})| \\ &= L - \alpha_i \end{aligned}$$

$$(7.10) \quad \alpha_i = \log_M \left(|c_i| + \sum_{j=1}^{i-1} |a_{ij} x_j^{(k)}| + \sum_{j=i+1}^n |a_{ij} x_j^{(k-1)}| \right) / |x_i^{(k)} a_{ii}|$$

この α_i は大まめの値であるが, 根の近傍に於ては高々 $\log_M(n+1)$ 程度である。

§ 8 多項式

n 次の多項式

$$(8.1) \quad f(x) = a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + \dots + a_1 x + a_0$$

の値は $Z_k = a_k x^k$ と置けば, $\sum_{k=0}^n Z_k$ となつて、和の形に帰着する。計算の順序を次のように規定しよう。

$$(8.2) \quad \begin{cases} f_{n+1} = 0; & Z_k = a_k x^k; & f_k = f_{k-1} + Z_k; & k = n, n-1, \dots, 1, 0 \\ f(x) = f_0 \end{cases}$$

このような計算に対する $f(x)$ の相対誤の上限は次のように表わせる。

$$(8.3) \quad \begin{cases} e_{n+1} = 0; & e_k = \max(e_{k+1}, |f_{k+1}|, |Z_k|); & k = n, n-1, \dots, 1, 0 \\ \Delta(f(x)) = e_0 \times M^{-L} \end{cases}$$

従つて, $f(x)$ の正しい桁数は次のようになる。

$$(8.4) \quad \begin{aligned} (\text{正しい桁数の上限}) &= \log_M |f(x)/\Delta(f(x))| \\ &= L - \alpha \end{aligned}$$

$$(8.5) \quad \alpha = \log_M |e_0/f(x)|$$

通常, (8.2) 式のような計算回数が多い方法は取らないで, 次のような手順による。

$$(8.6) \quad \begin{cases} f_{n+1} = 0; & f_k = a_k + x f_{k+1}; & k = n, n-1, \dots, 1, 0 \\ f(x) = f_0 \end{cases}$$

このような計算手順に対する相対誤の上限は次のように表わせる。

$$(8.7) \quad \begin{cases} e_{n+1} = 0; & e_k = \max(|x e_{k+1}|, |a_k|, |x f_{k+1}|, |f_k|); & k = n, n-1, \dots, 1, 0 \\ \Delta(f(x)) = e_0 \times M^{-L} \end{cases}$$

これらの相対誤の上限の評価は多少複雑であるから, 過大評価 (但し高々 $(n+1)$ 倍) とする次式を使うとよい。

$$(8.8) \quad \Delta(f(x)) = \sum_{k=0}^n |a_k x^k| \times M^{-L}$$

これは、

$$(8.9) \quad \left| \sum_{k=0}^n a_k x^k \right| \leq \sum_{k=0}^n |a_k x^k| \times M^{-L}$$

を満足するとき、 M 進法 L 桁の演算では $f(x)$ が零であると見做すべきことを意味する。多項式の零点を求めるとき、この右辺は過大に評価してあるので、零点の近傍で、これを満足するような x が必ず求められ、条件が厳しいためにloopするようなことにならない。

(8.8)式は(8.2), (8.6)式にそれぞれ対応して

$$(8.10) \quad e_{n+1} = 0; \quad e_k = e_{k+1} + |z_k| \quad \text{または} \quad e_k = |x e_{k+1}| + |a_k|; \quad k = n, n-1, \dots, 1, 0$$

のように、 e_0 を求めれば、 $\Delta(f(x)) = e_0 \times M^{-L}$ である。

§9 ベキ級数

ベキ級数

$$(9.1) \quad f(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + \dots + a_n x^n + \dots$$

の計算は、項数を一定に定めれば、多項式と同じであるが、収束を判定しつつ計算するとすれば、任意の級数では困難であるから、条件がよい、各項の絶対値が単調減少する級数と仮定しよう。このような級数の計算は $b_k = a_k / a_{k-1}$ と係数を変形した、次のような計算手順が考えられる。

$$(9.2) \quad \begin{cases} f_0 = a_0; \quad z_0 = a_0; \quad z_k = z_{k-1} \times b_k \times x; \quad f_k = f_{k-1} + z_k; \quad k=1, 2, \dots \\ f(x) = f_\infty \end{cases}$$

収束は

$$(9.3) \quad e_0 = |a_0|; \quad e_k = \max(|f_{k+1}|, |z_k|, |f_k|); \quad k=1, 2, \dots$$

とすると

$$(9.4) \quad |z_k| < e_k * M^{-L}$$

を満足すれば、収束とみなせばよい。正項級数では、新しい項を加えても、和が変わらないことで収束とみるのが実用的であるが、交項級数ではそれでは計算量が増えるので、(9.3)式の代りに、各項の絶対値の和を求める次式を使って

$$(9.5) \quad e_0 = |a_0|; \quad e_k = e_{k-1} + |z_k|; \quad k=1, 2, \dots$$

$$(9.6) \quad (k+1)|z_k| < e_k * M^{-L}$$

収束を判定すればよい。(9.6)式はほぼ、 e_{k-1} に $k|z_k|$ を加えても値が変わらないことで判定すればよいことを示している。

§ 10 高次代数方程式

実係数で実根の場合を考えると、関数値の評価法については§8で論じた通りである。Newton法を考へれば、根の近傍で、 $\Delta(f(x)) = e_0 * M^{-L}$ とし、 $f'(x)$ が1桁でも正しければ、根の補正限界は $|\Delta(f(x))/f'(x)|$ である。従って、根の正しく求められる桁数は次式のようになる。

$$(10.1) \quad (\text{根の正しく求められる桁数}) = \log_n |x / \Delta(f(x)) / f'(x)| \\ = L - \alpha$$

ここに、

$$(10.2) \quad \alpha = \log_n |e_0 / (x f'(x))|$$

この α の値によって、代数方程式を特徴づけることができる。従来の“近接根があると計算が困難である”というような定性的な特徴づけ方が、“この方程式のこの根は、損失桁数が何桁である”というように、定量的に特徴づけることができる。

一般に、重根を有する時、反復法による求根法は収束が遅くなるが、 $f(x)$ と $f'(x)$ がある程度精度を失うとき、その近似根の点に原点を移動するとよい。原点移動の計算は極端に損失桁数を増大しないから、精度はあまり変わらず、収束の速さが速くなる。

§ 11 数値例

⑤ 連立一次方程式の例題 (1)

$$AX = C; A = \begin{bmatrix} 1 & 1/2 \\ 1/2 & 1/3 \end{bmatrix}; C = \begin{bmatrix} 5 \\ 3 \end{bmatrix}; X = \begin{bmatrix} 2 \\ 6 \end{bmatrix}; A^{-1} = \begin{bmatrix} 4 & -6 \\ -6 & 12 \end{bmatrix}$$

近似値を $\bar{X} = (2, 6)^T$ とすれば, $\Delta(Y) = (5, 3)^T \times 10^{-4}$ となる。

$$\text{従って, } \Delta Y = \begin{bmatrix} 5 & 5 & -5 & -5 \\ 3 & -3 & 3 & -3 \end{bmatrix} \times 10^{-4}; A^{-1} \Delta Y = \begin{bmatrix} 2 & 38 & -38 & -2 \\ 6 & -66 & 66 & -6 \end{bmatrix} \times 10^{-4}$$

ΔY は残差の上限領域を与えよから, $A^{-1} \Delta Y$ は X の誤差の上限領域, すなわち, 計算限界を与えよ。これを別図に示す。

\bar{X} は X を中心としたこの四辺形内に入り, x_1 と x_2 は互に関連して動く。従って, 個々の精度を論ずるのは, あまり意味がありように思えない。例えば, 絶対値で, x_1 に 0.035,

x_2 に 0.060 の誤差を入れた $X_1 = [2.035, 5.940]^T$, $X_2 = [2.035, 6.060]^T$

の残差を求めると, $R_1 = [+0.0050, -0.0025]^T$, $R_2 = [+0.065, +0.0375]^T$

となる。根の精度としては, X_1 も X_2 も同じでありが, 残差は 1 桁の差がある。

X の誤差の上限領域 .

・ 問題

$$\begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 3 \end{bmatrix}$$

・ 係数の逆行列

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} 4 & -6 \\ -6 & 12 \end{bmatrix}$$

・ 固有値

$$\lambda_1 = 1.267 \dots$$

$$\lambda_1' = 0.7888 \dots$$

$$\lambda_2 = 0.06574 \dots$$

$$\lambda_2' = 15.21 \dots$$

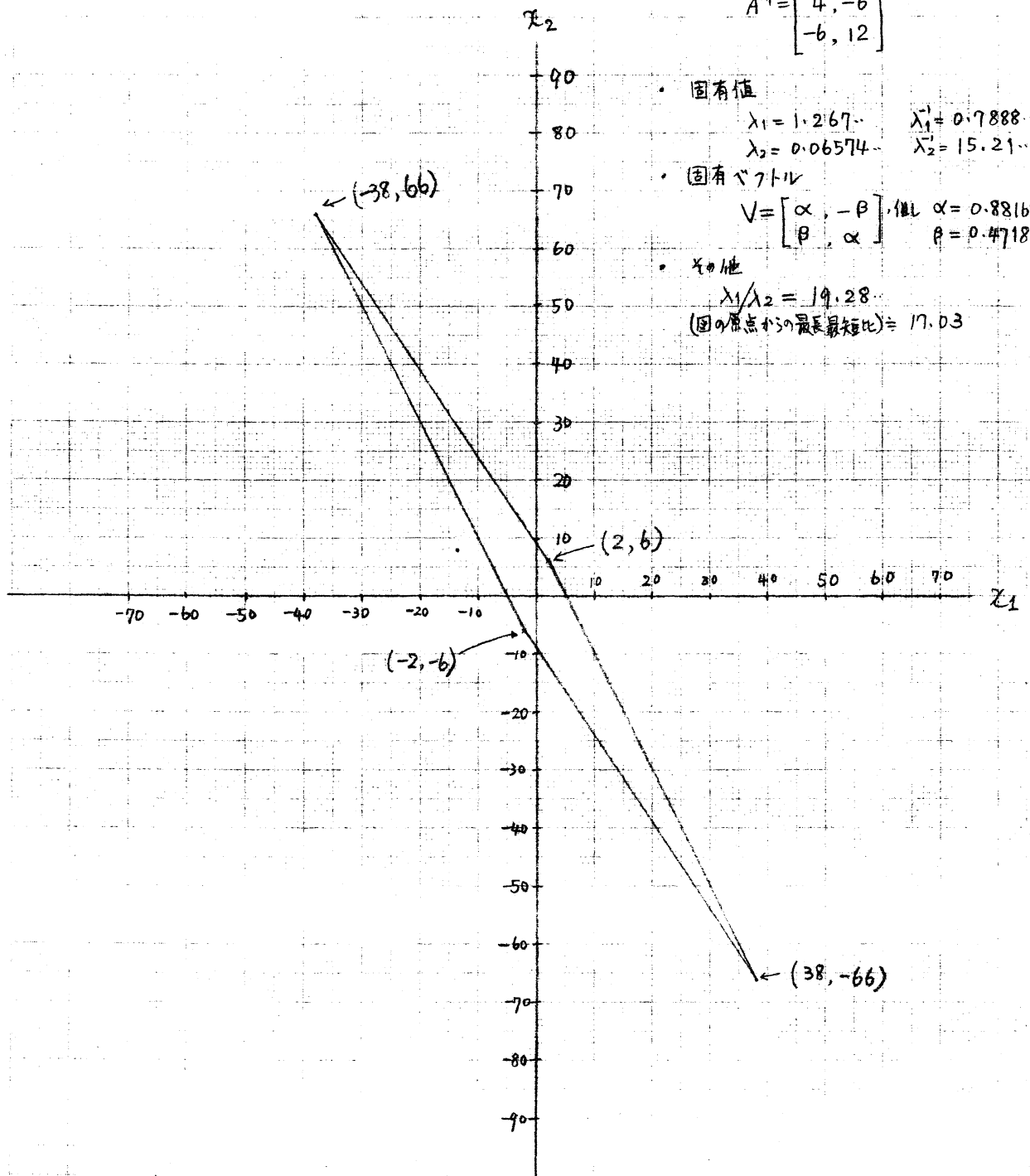
・ 固有ベクトル

$$V = \begin{bmatrix} \alpha & -\beta \\ \beta & \alpha \end{bmatrix}, \text{ 値 } \alpha = 0.88167, \beta = 0.47185$$

・ その他

$$\lambda_1 / \lambda_2 = 19.28$$

(図の原点からの最長最短比) ≈ 17.03



図は 10^4 倍に拡大してある。

○ 逆行列の例題

$$A = \begin{bmatrix} 100 & 99 \\ 99 & 98 \end{bmatrix}; \quad A^{-1} = \begin{bmatrix} -98 & 99 \\ 99 & -100 \end{bmatrix}$$

$$AA^{-1} = \begin{bmatrix} -9800 + 9801 & 9900 - 9900 \\ -9702 + 9702 & 9801 - 9800 \end{bmatrix}, \quad e = \begin{bmatrix} 9801 & 9900 \\ 9702 & 9801 \end{bmatrix} \times 10^{-4}$$

e の要素の符号を適当に取ったものを $\Delta(AA^{-1} - E)$ とすれば、
誤差の限界 $\Delta(A^{-1})$ は

$$\Delta(A^{-1}) = A^{-1} \Delta(AA^{-1} - E) = \begin{bmatrix} \oplus 960498 \triangle 960498, \diamond 970200 \square \pm 970299 \\ \oplus 970299 \triangle 970200, \diamond 980100 \square \mp 980100 \end{bmatrix} \times 10^{-4}$$

で、 $\bigcirc, \triangle, \diamond, \square$ の中の符号をそれぞれ独立に組合せた 16 通りの ΔA^{-1} を得る。数値は 10^{-4} を乗ずるのを省略すると、次の 8 組と、この 8 組の要素の符号を変えた 8 組である。

$$\begin{bmatrix} 1920996 & 99 \\ -1940499 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1920996 & 99 \\ 1940499 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1920996 & 1940499 \\ -1940499 & -1960200 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1920996 & 1940499 \\ 1940499 & -1960200 \end{bmatrix}, \\ \begin{bmatrix} 0 & 99 \\ 99 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 99 \\ -99 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 1940499 \\ 99 & -1960200 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 1940499 \\ -99 & -1960200 \end{bmatrix}$$

A^{-1} に $\Delta(A^{-1})$ の誤差が入った時、すなわち、 $\tilde{A}^{-1} = A^{-1} + \Delta(A^{-1})$ のとき $\tilde{A}\tilde{A}^{-1} - E = e$ となる。10 進 4 桁の計算では e は有意な値ではない。 $\Delta(A^{-1})$ の要素の絶対値最大は約 2×10^{-4} である。 A^{-1} の要素の絶対値は約 10^2 であるから、 $\Delta(A^{-1})/A^{-1} \approx 2 \times 10^{-6}$ で、これから損失桁数は約 4.3 桁である。

◎ 連立一次方程式の例題 (2)

$$AX=C; \quad A=\begin{bmatrix} 100, 99 \\ 99, 98 \end{bmatrix}; \quad C=\begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}; \quad X=\begin{bmatrix} -197 \\ 199 \end{bmatrix}; \quad A^{-1}=\begin{bmatrix} -98, 99 \\ 99, 100 \end{bmatrix}$$

$$AX=\begin{bmatrix} -19700+19701 \\ -19503+19502 \end{bmatrix} \quad \text{から} \quad e=\begin{bmatrix} 19701 \\ 19503 \end{bmatrix} \times 10^{-L} = \begin{bmatrix} e_1 \\ e_2 \end{bmatrix} \times 10^{-L}$$

e の要素の符号を適当に取ったものを $\Delta(AX-C)$ とし, X の
 限界を $\Delta(X)$ とすれば, $\Delta(X)=A^{-1}(AX-C)$ であるから,

$$\begin{aligned} \Delta(X) &= A^{-1} \begin{bmatrix} e_1, e_1, -e_1, -e_1 \\ e_2, -e_2, e_2, -e_2 \end{bmatrix} \times 10^{-L} \\ &= \begin{bmatrix} +99, -3861495, +3861495, -99 \\ +99, +3900699, -3900699, -99 \end{bmatrix} \times 10^{-L} \end{aligned}$$

$X^* = X + \Delta(X)$ としたとき, AX^* と C は L 桁計算では区別が
 つかない。これは, x_1 と x_2 の増減の方向が同じならば, 約
 10^{2-L} 動かしてもよいが, 違う方向に動かすとするれば, 約 $4 \times 10^{6-L}$
 動かしてよいことを示している。 $\Delta(X)$ は X の要素の比から
 損失桁数は約 43 桁である。具体的に $L=6$ を与えると次
 のようになる。 A^{-1}, X の近似値 $\tilde{A}^{-1}, \tilde{X}$ をそれぞれ次のよ
 うに取る:

$$\tilde{A}^{-1} = \bar{A}^{-1} + \begin{bmatrix} -1.921, 1.941 \\ 1.941, -1.960 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -99.921, 100.94 \\ 100.94, -101.96 \end{bmatrix}$$

$$\tilde{X} = X + \begin{bmatrix} -3.937 \\ 3.977 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -200.937 \\ 202.977 \end{bmatrix}$$

そうすれば、次のような値が得られる。

$$\tilde{R} = A\tilde{X} - C = \begin{bmatrix} -20093.7\cancel{88} + 20094.7\cancel{88} - 1.0 \\ -19892.\overset{8}{\cancel{888}} + 19891.7\cancel{44} + 1.0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.0 \\ -0.1 \end{bmatrix}$$

この \tilde{R} の値は、予定よりも 5 倍大きい。これは、 a の相対零を近似的に $|a| \times M^{-L}$ としたからである。正確には、

$k|a| \cdot M^L < \Delta(a) \leq k|a| \cdot M^{L-1}$ であり、 $|a|$ が下限に近いほど、

$\Delta(a)$ は $k|a| \cdot M^{L-1}$ に近づく。そして今の場合はそれである。

$k = 1/2$ を考之に入れて、 $e = \begin{bmatrix} 0.1 \\ 0.1 \end{bmatrix}$ が今の場合、より正確であろう。このようにすると、

$$\Delta(X) = \tilde{A}^{-1} \begin{bmatrix} 0.1, 0.1, -0.1, -0.1 \\ 0.1, -0.1, 0.1, -0.1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} +0.1019, -20.0861, +20.0861, -0.1019 \\ -0.1020, +20.2900, -20.2900, +0.1020 \end{bmatrix}$$

となる。従って、 $X = \tilde{X} + \Delta(X)$ とし、 X_1, X_2, X_3, X_4 を次のように求めて、残差を示すと次のようになる。

$$X_1 = \begin{bmatrix} -200.835 \\ +202.875 \end{bmatrix}, X_2 = \begin{bmatrix} -221.023 \\ +223.267 \end{bmatrix}, X_3 = \begin{bmatrix} -180.851 \\ +182.687 \end{bmatrix}, X_4 = \begin{bmatrix} -201.039 \\ +203.079 \end{bmatrix}$$

$$R_1 = \begin{bmatrix} -20083.5\cancel{88} + 20084.6\cancel{88} - 1.0 \\ -19882.\overset{7}{\cancel{888}} + 19881.\overset{8}{\cancel{888}} + 1.0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} +0.1 \\ +0.1 \end{bmatrix} ; R_i = AX_i - C$$

$i=1, 2, 3, 4.$

$$R_2 = \begin{bmatrix} -22102.3\cancel{88} + 22103.4\cancel{88} - 1.0 \\ -21881.\overset{3}{\cancel{888}} + 21880.\overset{2}{\cancel{888}} + 1.0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} +0.1 \\ -0.1 \end{bmatrix}$$

$$R_3 = \begin{bmatrix} -18085.1 \times \times + 18086.0 \times \times - 1.0 \\ -17904.2 \times \times + 17903.3 \times \times + 1.0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -0.1 \\ +0.1 \end{bmatrix}$$

$$R_4 = \begin{bmatrix} -20103.9 \times \times + 20104.8 \times \times - 1.0 \\ -19902.8 \times \times + 19901.7 \times \times + 1.0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -0.1 \\ -0.2 \end{bmatrix}$$

$A(X+\delta X) = C + \delta C$ とするとき, $\|\delta X\|/\|X\| \leq \|A\| \cdot \|A^{-1}\| \cdot \|\delta C\|/\|C\|$ であることが知られている。 $\|A\| \cdot \|A^{-1}\|$ はいわゆる条件数である。 C と δC を適当に選ぶと等号も成立する。 この問題の条件数は Faddeeva に従って, ノルムを定義すると次のようになる。

$$\|A\|_I = \max_i \sum_{k=1}^n |a_{ik}| ; \|A\|_I \cdot \|A^{-1}\|_I = 199 \times 199 = 39601$$

$$\|A\|_{II} = \max_k \sum_{i=1}^n |a_{ik}| ; \|A\|_{II} \cdot \|A^{-1}\|_{II} = 199 \times 199 = 39601$$

$$\|A\|_{III} = \sqrt{\lambda_1} ; \text{但し } \lambda_1 \text{ は } A^T A \text{ の最大固有値} ; \|A\|_{III} \cdot \|A^{-1}\|_{III} = 39206. \dots$$

よく「条件数が大きいと C の微小変化が X の大きな変化となる」と言われるが、それはあくまで、「条件数が大きいと C のノルムの微小変化が X のノルムの大きな変化となり得る」と言うべきである。個々の要素は条件がよくとも悪い結果が得られることがある。次の例題がそれを示している。

◎ 連立一次方程式の例題 (3)

$$AX = C; A = \begin{bmatrix} 100 & -1 \\ 99 & +1 \end{bmatrix}; C = \begin{bmatrix} -99 \\ -98 \end{bmatrix}; X = \begin{bmatrix} -197/199 \\ +1/199 \end{bmatrix}; A^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -99 & 100 \end{bmatrix}$$

$$AX = \frac{1}{199} \begin{bmatrix} -19700 - 1 \\ -19503 + 1 \end{bmatrix}; e = \frac{1}{199} \begin{bmatrix} 19700 \\ 19503 \end{bmatrix} \times 10^{-4}; A^{-1}C = \begin{bmatrix} -99 & -98 \\ 9801 & -9800 \end{bmatrix} \times 199^{-1}$$

$$\Delta(X) = A^{-1} \Delta(AX - C) = \begin{bmatrix} 39203 & 197 & -197 & -39203 \\ 0 & -3900600 & 3900600 & 0 \end{bmatrix} \times 39601^{-1} \times 10^{-4}$$

$$\doteq \begin{bmatrix} 1 & 1/200 & -1/200 & -1 \\ 0 & -100 & 100 & 0 \end{bmatrix} \times 10^{-4}$$

$$\|A\|_2 \|A^{-1}\|_2 = 101 \times 1 = 101; \|A\|_2 \|A^{-1}\|_2 = 199 \times \frac{101}{199} = 101; \|A\|_2 \|A^{-1}\|_2 \doteq 99.5$$

以上の数値によつて、条件数は約100だから、前例題に比べて、条件は悪くないと言うべきであろう。確かに、 $\Delta(X)$ を見ても悪くないように見える。しかし、 $\max |4x_1/x_1|, \max |4x_2/x_2|$ から、各々の損失指数は約0桁、約4.3桁である。ノルムからの、より解が得られずと言うのは x_1 に現われている。 $[x_1, 1]^T/x_2$ は前例題の解 X^T を表わすが、 $[x_1, 1]^T$ が正しくても、 x_2 が悪いために、この例題のようにして解いても、結局、前例題と同じ結果しか得られない。一般に、条件数が小さいとよい解が出るが、それはあくまでノルムとしてよい解となるのであつて、各々の解の相対精度がすべてよいわけではなく、何個かがよくて、他は悪いと言うことがあり得る。